



中国指挥与控制学会
WWW.C2.ORG.CN



官方微信公众号

设为首页 | ENGLISH

站内搜索:

- 首页
- 学会简介
- 学会动态
- 前沿科技
- 学术交流
- 科普教育
- 会员服务
- 党建栏目
- 分支机构
- CICC出版物
- CICC智库
- CICC奖励

学术交流

- 国内会议
- 国际会议
- 学术沙龙
- 中国指挥控制大会
- 青年科学家论坛
- 全国无人系统博士生论坛
- 中国航天指挥与控制论坛
- 会议论文

会议论文

您当前的位置: [首页](#) > [学术交流](#) > [会议论文](#)

无人水下航行器的发展与展望

发布时间: 2015-07-24 浏览次数: 101

赵贺伟¹, 宋召青², 于华国³

(海军航空工程学院¹.控制工程系; ².七系; ³.中国人民解放军92154 部队, 山东烟台264001)

摘要: 以无人水下航行器的发展趋势与功用为主题, 介绍了无人水下航行器的特点和使命, 阐述了无人水下航行器的发展历程和研究现状, 重点介绍了美国在无人水下航行器方面的发展过程和发展方向。最后展望了其未来发展重点及在军事方面的广泛应用。

附件: [无人水下航行器的发展与展望](#)

[上一篇](#): 一种四旋翼无人飞行器的反演鲁棒滑模控制

[下一篇](#): 无人机自主着舰关键技术研究

[联系我们](#) | [网站地图](#) | [法律声明](#) | [隐私声明](#) | [版权说明](#) | [推荐工具](#)

版权所有: 中国指挥与控制学会

京ICP备 13033085 号